

日 本 国 特 許 庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office

出 願 年 月 日
Date of Application:

2000年 9月13日

出 願 番 号
Application Number:

特願2000-277525

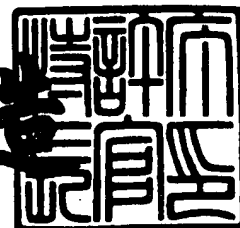
出 願 人
Applicant(s):

株式会社リコー

2001年 5月11日

特 許 庁 長 官
Commissioner,
Japan Patent Office

及 川 耕 造



【書類名】 特許願

【整理番号】 9906636

【提出日】 平成12年 9月13日

【あて先】 特許庁長官 及川 耕造 殿

【国際特許分類】 G03B 5/00

【発明の名称】 撮影装置及びその振れ補正方法

【請求項の数】 12

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都大田区中馬込 1 丁目 3 番 6 号 株式会社リコー内

 【氏名】 加藤 正良

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都大田区中馬込 1 丁目 3 番 6 号 株式会社リコー内

 【氏名】 北口 貴史

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都大田区中馬込 1 丁目 3 番 6 号 株式会社リコー内

 【氏名】 佐藤 康弘

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都大田区中馬込 1 丁目 3 番 6 号 株式会社リコー内

 【氏名】 北澤 智文

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都大田区中馬込 1 丁目 3 番 6 号 株式会社リコー内

 【氏名】 清水 弘雅

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都大田区中馬込 1 丁目 3 番 6 号 株式会社リコー内

 【氏名】 佐々木 三郎

【特許出願人】

 【識別番号】 000006747

 【氏名又は名称】 株式会社リコー

 【代表者】 桜井 正光

【代理人】

【識別番号】 100101177
【弁理士】
【氏名又は名称】 柏木 慎史
【電話番号】 03(5333)4133

【選任した代理人】

【識別番号】 100072110
【弁理士】
【氏名又は名称】 柏木 明
【電話番号】 03(5333)4133

【選任した代理人】

【識別番号】 100102130
【弁理士】
【氏名又は名称】 小山 尚人
【電話番号】 03(5333)4133

【先の出願に基づく優先権主張】

【出願番号】 特願2000-212194
【出願日】 平成12年 7月13日

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 063027
【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1
【物件名】 図面 1
【物件名】 要約書 1
【包括委任状番号】 9808802
【包括委任状番号】 0004335

【ブルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 撮影装置及びその振れ補正方法

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 撮影光学系と、この撮影光学系を通過した被写体像を受光し画像情報に変換する撮像手段と、当該撮影装置の振れを検出する振れ検出手段と、この振れ検出手段により検出される振れ検出情報に基づき前記撮像手段上の画像振れを補正する補正手段とを有する撮影装置において、

前記振れ検出手段により検出される振れ検出情報に基づき予測振れ情報を算出しその予測振れ情報に基づき前記補正手段の補正動作開始位置を決定する予測演算手段と、この予測演算手段により決定された前記補正動作開始位置から前記補正手段を駆動制御する制御手段とを備えることを特徴とする撮影装置。

【請求項 2】 撮影光学系と、この撮影光学系を通過した被写体像を受光し画像情報に変換する撮像手段と、当該撮影装置の振れを検出する振れ検出手段と、この振れ検出手段により検出される振れ検出情報に基づき前記撮像手段上の画像振れを補正する補正手段とを有する撮影装置において、

前記振れ検出手段により検出された所定の時間間隔分の振れ検出情報を撮影条件情報とともにメモリに更新記憶する記憶手段と、前記メモリに記憶された前記振れ検出情報及び撮影条件情報に基づき予測振れ情報を算出しその予測振れ情報に基づき前記補正手段の補正動作開始位置を決定する予測演算手段と、この予測演算手段により決定された前記補正動作開始位置から前記補正手段を駆動制御する制御手段とを備えることを特徴とする撮影装置。

【請求項 3】 少なくとも当該撮影装置を撮影準備状態にするための撮影準備操作手段と、この撮影準備操作手段により撮影準備操作を行なった後に撮影動作を開始させるための撮影開始操作手段とを有し、

前記制御手段は、前記撮影準備操作手段による撮影準備操作を検知することにより予測振れ情報から算出された補正動作開始位置に前記補正手段を駆動した後、前記撮影開始操作手段による撮影開始操作を検知することにより振れ補正を行うことを特徴とする請求項 1 又は 2 記載の撮影装置。

【請求項 4】 前記制御手段は、前記撮影準備操作手段による撮影準備操作

を検知し前記撮影開始操作手段による撮影開始操作を検知するまでの間、所定の時間間隔毎に予測振れ情報から算出された補正動作開始位置に前記補正手段を駆動し、前記撮影開始操作手段による撮影開始操作を検知することにより振れ補正を行うことを特徴とする請求項 3 記載の撮影装置。

【請求項 5】 前記予測演算手段は、前記撮影準備操作手段による撮影準備操作を検知した後に振れ検出情報に基づく予測振れ情報の算出及び予測振れ情報に基づく動作開始位置の決定を行い、前記撮影開始操作手段による前記撮影開始操作を検知した後に振れ検出情報に基づく予測振れ情報の算出及び予測振れ情報に基づく動作開始位置の決定の処理を停止することを特徴とする請求項 3 又は 4 記載の撮影装置。

【請求項 6】 前記制御手段は、前記補正動作開始位置を或る範囲を有する領域情報として付与することを特徴とする請求項 1 ないし 5 の何れか一に記載の撮影装置。

【請求項 7】 前記制御手段は、予測振れ情報と前記補正手段の前記補正動作開始位置との対応関係を予めメモリに記憶しておく対応関係記憶手段と、前記予測演算手段により算出された予測振れ情報を用いて前記メモリに記憶されている対応関係を検索して前記補正手段の前記補正動作開始位置を決定する動作開始位置決定手段とを有することを特徴とする請求項 1 又は 6 記載の撮影装置。

【請求項 8】 前記振れ検出手段により検出される振れ検出情報の振れ量が前記補正手段による可動範囲を越えるか否かを検出する検出手段と、

前記補正手段による補正制御中に前記検出手段により可動範囲を越えることが検出された場合に警告を発する報知手段と、

を備えることを特徴とする請求項 1 ないし 7 の何れか一に記載の撮影装置。

【請求項 9】 撮影条件及び予測振れ量から補正量が前記補正手段の動作能力を越えるか否かを予測する補正量予測手段と、

この補正量予測手段により前記補正手段の動作能力以上の補正量が予測される際に、少なくとも、警告を表示するか、或いは前記補正手段の前記補正動作開始位置への移動を禁止して撮影開始操作を無効にするか、又は補正動作を停止しての撮影に切り替えるかの少なくとも何れか一つ以上の対処手段と、

を備えることを特徴とする請求項 3 ないし 7 の何れか一に記載の撮影装置。

【請求項 1 0】 撮影光学系と、この撮影光学系を通過した被写体像を受光し画像情報に変換する撮像手段と、当該撮影装置の振れを検出する振れ検出手段と、この振れ検出手段により検出される振れ検出情報に基づき前記撮像手段上の画像振れを補正する補正手段とを有する撮影装置における振れ補正方法であって

前記振れ検出手段により検出される振れ検出情報に基づき予測振れ情報を算出してその予測振れ情報に基づき前記補正手段の補正動作開始位置を決定し、決定された前記補正動作開始位置から前記補正手段を駆動制御するようにしたことを特徴とする撮影装置における振れ補正方法。

【請求項 1 1】 撮影光学系と、この撮影光学系を通過した被写体像を受光し画像情報に変換する撮像手段と、当該撮影装置の振れを検出する振れ検出手段と、この振れ検出手段により検出される振れ検出情報に基づき前記撮像手段上の画像振れを補正する補正手段とを有する撮影装置における振れ補正方法であって

前記振れ検出手段により検出された所定の時間間隔分の振れ検出情報を撮影条件情報とともにメモリに更新記憶するとともに、前記メモリに記憶された前記振れ検出情報及び撮影条件情報に基づき予測振れ情報を算出してその予測振れ情報に基づき前記補正手段の補正動作開始位置を決定し、決定された前記補正動作開始位置から前記補正手段を駆動制御するようにしたことを特徴とする撮影装置における振れ補正方法。

【請求項 1 2】 少なくとも当該撮影装置を撮影準備状態にするための撮影準備操作手段と、この撮影準備操作手段により撮影準備操作を行なった後に撮影動作を開始させるための撮影開始操作手段とを用い、

前記撮影準備操作手段による撮影準備操作を検知することにより予測振れ情報から算出された補正動作開始位置に前記補正手段を駆動した後、前記撮影開始操作手段による撮影開始操作を検知することにより振れ補正を行うようにしたことを特徴とする請求項 1 0 又は 1 1 記載の撮影装置における振れ補正方法。

【発明の詳細な説明】

【 0 0 0 1 】

【発明の属する技術分野】

本発明は、銀塩カメラ、デジタルスチルカメラ、デジタルビデオムービー、その他のカメラ全般を含む撮影装置及びその振れ補正方法に関する。

【 0 0 0 2 】

【従来の技術】

一般に、この種の撮影装置では、撮影者の手振れによる撮影の失敗を極力避けるため、像振れ防止のための補正機能を持たせるようにしており、そのための提案も各種なされている。

【 0 0 0 3 】

その一つとして、特許第 2 5 7 9 0 3 5 号公報によれば、像振れ防止のために動作する可動手段の動作開始位置を記憶する記憶手段と、その記憶手段により記憶された位置を可動手段の可動中心として前記可動手段を動作させるための作動手段とを備える提案がなされている。

【 0 0 0 4 】

また、像振れ補正のための動作方法として、例えば、特許第 2 7 5 2 0 7 3 号公報によれば、撮影準備操作を検知して補正手段を駆動動作範囲の中心へ移動するセンタリング動作を行い補正手段を動作可能な状態に初期設定を行うようにした提案がなされている。

【 0 0 0 5 】

【発明が解決しようとする課題】

ところが、特許第 2 5 7 9 0 3 5 号公報例は、振れ補正機能がオンされた際の画像飛びによるフレーミングの不具合を回避するために、いふなれば、可動手段を本来の初期位置に位置させてから動作させるようにしたものである。即ち、特に補正手段による振れ補正動作を有効にするための補正動作開始位置の決定をしているものでないため、実際の手振れに対して補正手段の可動範囲を有効に使うことができず、十分な振れ補正を行うことができない。

【 0 0 0 6 】

また、特許第 2 7 5 2 0 7 3 号公報例は、単に補正手段のセンタリングを行う

だけであり、特に振れ補正動作を有効にするための動作開始位置の決定はなされていない。そのため実際の手振れに対し振れ補正手段の可動範囲を有効に使うことができず、十分な振れ補正を行うことができない。

【 0 0 0 7 】

そこで、本発明は、基本的には、手振れ等に対する補正効果が高く、手振れによる撮影の失敗が少ない撮影装置及びその振れ補正方法を提供することを目的とする。

【 0 0 0 8 】

また、本発明は、上記目的を実現する上で、露光時間等の撮影条件の変化にも対応した効果的な手振れ補正を行うことができる撮影装置及びその振れ補正方法を提供する。

【 0 0 0 9 】

また、本発明は、上記目的を実現する上で、より効果的な手振れ補正を行うことができる撮影装置及びその振れ補正方法を提供する。

【 0 0 1 0 】

また、本発明は、上記目的を実現する上で、不要な演算処理による消費電力の浪費を抑えることができる撮影装置を提供する。

【 0 0 1 1 】

また、本発明は、上記目的を実現する上で、補正手段の移動量を抑えつつ効果的な補正を行うとともに、予測精度の劣化等による不適切な補正動作開始位置であっても、補正手段の補正動作範囲を逸脱する確率を抑え、手振れによる撮影の失敗を極力少なくすることができる撮影装置を提供する。

【 0 0 1 2 】

さらに、本発明は、上記目的を実現する上で、補正動作開始位置を素早く決定し、撮影動作の指示から実際に装置が撮影動作に入るまでの時間を短縮することが可能で、タイムラグの少ない撮影装置を提供する。

【 0 0 1 3 】

さらに、本発明は、上記目的を実現する上で、予測以上の手振れや不正確な予測により補正手段が補正しきれず手振れした画像を撮影してしまった場合でも、

撮影者に当該画像情報の取り直しや特にデジタルスチルカメラ等の消去可能な記憶媒体に画像情報を記憶する撮影装置などにおける記録媒体への書き込みを事前に撮影者が取り消すことが可能で、撮影者の意図する画像情報の取得が可能な撮影装置を提供する。

【 0 0 1 4 】

【課題を解決するための手段】

請求項 1 記載の発明は、撮影光学系と、この撮影光学系を通過した被写体像を受光し画像情報に変換する撮像手段と、当該撮影装置の振れを検出する振れ検出手段と、この振れ検出手段により検出される振れ検出情報に基づき前記撮像手段上の画像振れを補正する補正手段とを有する撮影装置において、前記振れ検出手段により検出される振れ検出情報に基づき予測振れ情報を算出し算出された予測振れ情報に基づき前記補正手段の補正動作開始位置を決定する予測演算手段と、この予測演算手段により決定された前記補正動作開始位置から前記補正手段を駆動制御する制御手段とを備える。

【 0 0 1 5 】

従って、振れ検出手段により検出される振れ検出情報に基づき予測振れ情報を算出して補正手段の補正動作開始位置を決定しこの補正動作開始位置から補正手段を駆動制御させることで、実際の手振れ等に対する補正手段の可動範囲を有効に利用できることとなり、よって、補正効果が高く、手振れ等による撮影の失敗を激減させることができる。

【 0 0 1 6 】

請求項 2 記載の発明は、撮影光学系と、この撮影光学系を通過した被写体像を受光し画像情報に変換する撮像手段と、当該撮影装置の振れを検出する振れ検出手段と、この振れ検出手段により検出される振れ検出情報に基づき前記撮像手段上の画像振れを補正する補正手段とを有する撮影装置において、前記振れ検出手段により検出された所定の時間間隔分の振れ検出情報を撮影条件情報とともにメモリに更新記憶する記憶手段と、前記メモリに記憶された前記振れ検出情報及び撮影条件情報に基づき予測振れ情報を算出し算出された予測振れ情報に基づき前記補正手段の補正動作開始位置を決定する予測演算手段と、この予測演算手段に

より決定された前記補正動作開始位置から前記補正手段を駆動制御する制御手段とを備える。

【 0 0 1 7 】

従って、基本的には請求項 1 記載の発明の場合と同様であるが、特に、記憶手段を備えることで振れ検出手段により検出された所定の時間間隔分の振れ検出情報を撮影条件情報とともに経時的に更新記憶させておくことができ、よって、露光条件等の撮影条件が変化した場合にも効果的に手振れ補正を行うことができる。

【 0 0 1 8 】

請求項 3 記載の発明は、請求項 1 又は 2 記載の撮影装置において、少なくとも当該撮影装置を撮影準備状態にするための撮影準備操作手段と、この撮影準備操作手段により撮影準備操作を行なった後に撮影動作を開始させるための撮影開始操作手段とを有し、前記制御手段は、前記撮影準備操作手段による撮影準備操作を検知することにより予測振れ情報から算出された補正動作開始位置に前記補正手段を駆動した後、前記撮影開始操作手段による撮影開始操作を検知することにより振れ補正を行うことを特徴とする。

【 0 0 1 9 】

従って、請求項 1 又は 2 記載の発明を実現する上で、撮影準備操作を検知し補正動作開始位置に補正手段を駆動させた後、撮影開始操作を検知することで振れ補正をするので、手振れによる撮影の失敗が少ない撮影装置の提供が可能になる。

【 0 0 2 0 】

請求項 4 記載の発明は、請求項 3 記載の撮影装置において、前記制御手段は、前記撮影準備操作手段による撮影準備操作を検知し前記撮影開始操作手段による撮影開始操作を検知するまでの間、所定の時間間隔毎に予測振れ情報から算出された補正動作開始位置に前記補正手段を駆動し、前記撮影開始操作手段による撮影開始操作を検知することにより振れ補正を行うことを特徴とする。

【 0 0 2 1 】

従って、請求項 3 記載の発明を実現する上で、撮影準備操作を検知し撮影開始

操作を検知するまでの間に補正手段を駆動するので、より効果的な振れ補正が可能となる。

【 0 0 2 2 】

請求項 5 記載の発明は、請求項 3 又は 4 記載の撮影装置において、前記予測演算手段は、前記撮影準備操作手段による撮影準備操作を検知した後に振れ検出情報に基づく予測振れ情報の算出及び予測振れ情報に基づく動作開始位置の決定を行い、前記撮影開始操作手段による前記撮影開始操作を検知した後に振れ検出情報に基づく予測振れ情報の算出及び予測振れ情報に基づく動作開始位置の決定の処理を停止することを特徴とする。

【 0 0 2 3 】

従って、実際に撮影が開始してしまえば予測振れ情報の算出等の処理を停止させるので、不要な演算処理による消費電力の浪費を抑えることが可能になる。

【 0 0 2 4 】

請求項 6 記載の発明は、請求項 1 ないし 5 の何れかに記載の撮影装置において、前記制御手段は、前記補正動作開始位置を或る範囲を有する領域情報として付与する。

【 0 0 2 5 】

従って、制御手段によって補正手段を制御する上で、補正動作開始位置を点として扱わず領域として扱うことにより、補正手段の補正動作開始位置への駆動制御に要する時間を短縮させることができ、結果として、撮影開始時間を短縮させることができる。また、補正動作開始位置を点として扱わず領域情報として扱うことにより、結果として、補正手段の移動量を抑えつつ効果的な補正を行うとともに、予測精度の劣化等による不適切な補正動作開始位置であっても、補正手段の補正動作範囲を逸脱する確率を抑え、手振れによる撮影の失敗を極力少なくすることができる。

【 0 0 2 6 】

請求項 7 記載の発明は、請求項 1 又は 6 記載の撮影装置において、前記制御手段は、予測振れ情報と前記補正手段の前記補正動作開始位置との対応関係を予めメモリに記憶しておく対応関係記憶手段と、前記予測演算手段により算出された

予測振れ情報を用いて前記メモリに記憶されている対応関係を検索して前記補正手段の前記補正動作開始位置を決定する動作開始位置決定手段とを有する。

【 0 0 2 7 】

従って、予測演算手段により算出された予測振れ情報を用いて対応関係記憶手段により予めメモリに記憶されている予測振れ情報と補正動作開始位置との対応関係を検索して補正手段の補正動作開始位置を決定することで、補正動作開始位置を素早く決定でき、撮影動作の指示から実際に撮影動作に入るまでの時間を短縮させることができ、タイムラグの少ない撮影装置を提供できる。

【 0 0 2 8 】

請求項 8 記載の発明は、請求項 1 ないし 7 の何れか一に記載の撮影装置において、前記振れ検出手段により検出される振れ検出情報の振れ量が前記補正手段による可動範囲を越えるか否かを検出する検出手段と、前記補正手段による補正制御中に前記検出手段により可動範囲を越えることが検出された場合に警告を発する報知手段と、を備える。

【 0 0 2 9 】

従って、予測以上の手振れや不正確な予測により補正手段が補正しきれず手振れした画像を撮影してしまった場合でも、報知手段により警告を発することにより、撮影者に撮影を中止させ、或いは、当該被写体像の取り直しをさせたり、又は、デジタルスチルカメラ等の消去可能な記憶媒体に画像情報を記憶する撮影装置などの場合であれば記録媒体への書き込みを事前に取り消させることが可能となり、撮影者の意図する画像情報の取得が可能な撮影装置を提供できる。

【 0 0 3 0 】

請求項 9 記載の発明は、請求項 3 ないし 7 の何れか一に記載の撮影装置において、撮影条件及び予測振れ量から補正量が前記補正手段の動作能力を越えるか否かを予測する補正量予測手段と、この補正量予測手段により前記補正手段の動作能力以上の補正量が予測される際に、少なくとも、警告を表示するか、或いは前記補正手段の前記補正動作開始位置への移動を禁止して撮影開始操作を無効にするか、又は補正動作を停止しての撮影に切り替えるかの少なくとも何れか一つ以上の対処手段と、を備える。

【 0 0 3 1 】

従って、請求項 8 記載の発明と同様であるが、不要な撮影の回避や不要な補正動作による電力の消費を抑えることが可能となる。

【 0 0 3 2 】

請求項 1 0 記載の発明は、撮影光学系と、この撮影光学系を通過した被写体像を受光し画像情報に変換する撮像手段と、当該撮影装置の振れを検出する振れ検出手段と、この振れ検出手段により検出される振れ検出情報に基づき前記撮像手段上の画像振れを補正する補正手段とを有する撮影装置における振れ補正方法であって、前記振れ検出手段により検出される振れ検出情報に基づき予測振れ情報を算出してその予測振れ情報に基づき前記補正手段の補正動作開始位置を決定し、決定された前記補正動作開始位置から前記補正手段を駆動制御するようにした。

【 0 0 3 3 】

従って、振れ検出手段により検出される振れ検出情報に基づき予測振れ情報を算出して補正手段の補正動作開始位置を決定しこの補正動作開始位置から補正手段を駆動制御させることで、実際の手振れ等に対する補正手段の可動範囲を有効に利用できることとなり、よって、補正効果が高く、手振れ等による撮影の失敗を激減させることができる。

【 0 0 3 4 】

請求項 1 1 記載の発明は、撮影光学系と、この撮影光学系を通過した被写体像を受光し画像情報に変換する撮像手段と、当該撮影装置の振れを検出する振れ検出手段と、この振れ検出手段により検出される振れ検出情報に基づき前記撮像手段上の画像振れを補正する補正手段とを有する撮影装置における振れ補正方法であって、前記振れ検出手段により検出された所定の時間間隔分の振れ検出情報を撮影条件情報とともにメモリに更新記憶するとともに、前記メモリに記憶された前記振れ検出情報及び撮影条件情報に基づき予測振れ情報を算出してその予測振れ情報に基づき前記補正手段の補正動作開始位置を決定し、決定された前記補正動作開始位置から前記補正手段を駆動制御するようにした。

【 0 0 3 5 】

従って、基本的には請求項 1 0 記載の発明の場合と同様であるが、特に、振れ検出手段により検出された所定の時間間隔分の振れ検出情報を撮影条件情報とともにメモリに経時的に更新記憶させておくことにより、露光条件等の撮影条件が変化した場合にも効果的に振れ補正を行うことができる。

【0036】

請求項 1 2 記載の発明は、請求項 1 0 又は 1 1 記載の撮影装置における振れ補正方法において、少なくとも当該撮影装置を撮影準備状態にするための撮影準備操作手段と、この撮影準備操作手段により撮影準備操作を行なった後に撮影動作を開始させるための撮影開始操作手段とを用い、前記撮影準備操作手段による撮影準備操作を検知することにより予測振れ情報から算出された補正動作開始位置に前記補正手段を駆動した後、前記撮影開始操作手段による撮影開始操作を検知することにより振れ補正を行うようにしたことを特徴とする。

【0037】

従って、請求項 1 0 又は 1 1 記載の発明を実現する上で、撮影準備操作を検知し補正動作開始位置に補正手段を駆動させた後、撮影開始操作を検知することで振れ補正をするようにしたので、手振れによる撮影の失敗が少ない撮影が可能となる。

【0038】

【発明の実施の形態】

本発明の第一の実施の形態を図 1 ないし図 6 に基づいて説明する。本実施の形態の説明に先立ち、まず、撮影装置である図 1 に示すようなカメラ 1 に関して振れ検出手段中のセンサとしてジャイロセンサ（図示せず）なる角速度検出素子を用いて測定した手振れデータ例の特性について図 2 を参照して説明する。ここに、カメラ 1 において、図 1 に示すように X Y Z 軸をとった場合、X 軸回りの回転をロール方向回転、Y 軸回りの回転をピッチ方向回転、Z 軸回りの回転をヨー方向回転とする。

【0039】

即ち、図 2（a）は後述する振れ検出手段にジャイロセンサによる角速度検出素子を用いた際の手振れによるカメラ 1 のヨー方向及びピッチ方向の角度変動を

測定した典型例を示している。図 2 (a) のような角度変動によるカメラ 1 の結像面での物体像のずれ量 (振れ量) は、

焦点距離×回転変位角 (図 2 (a) 参照) の正接量 ($\tan \theta$)

で決定される。図 2 (b) はカメラ 1 の撮影レンズ 2 の焦点距離を 5.6 mm とした時の図 2 (a) に示すような回転量からの結像面での振れ量に換算して示すグラフである。この換算結果からも分かるように、回転変位量が微小なため、ほぼ回転変位量に比例した (対応する) 振れ量が結像面に現れる。また、その振れ量も撮影レンズ 2 の焦点距離に比例して大きくなるので、高倍率のレンズを用いた場合ほど振れ量が増加する。

【 0 0 4 0 】

何れにしても、手振れが或る中心軸をもって変動するわけではなく、一般には、或る特定の方向へ偏った変動を示す。

【 0 0 4 1 】

このような手振れの特徴を考慮して、本実施の形態では、基本的には、補正手段を用いて撮像手段の像振れを補正する上で、振れ検出手段により検出される振れ検出情報に基づき予測振れ情報を算出し、算出された予測振れ情報に基づき補正手段の補正動作開始位置を決定してその補正動作開始位置から補正手段を駆動制御させるようにしたものである。

【 0 0 4 2 】

カメラ 1 に関してこのような基本的な振れ補正方法を実現するための機能的構成例を図 3 に示すブロック図を参照して説明する。まず、撮影レンズ 2 等による撮影光学系 3 を通過した被写体像を受光し画像情報に変換する撮像手段 4 が設けられている。この撮像手段 4 はフィルムや CCD などの固体撮像素子とその制御回路等により構成される。また、当該撮影装置であるカメラ 1 の振れを検出する振れ検出手段 5 が設けられている。この振れ検出手段 5 は前述したジャイロセンサ等の物理量センサと周辺回路とにより構成される。この振れ検出手段 5 には検出された振れ検出情報を所定量メモリ (図示せず) に更新記憶させる記憶手段 6 が接続されている。即ち、この記憶手段 6 では順次検出される振れ検出情報をメモリに対して古いものから順に書換え更新することにより、最新の情報を所定量

記憶させる。また、カメラ 1 においては、振れ検出手段 5 により検出された振れ検出情報に基づいて撮像手段 4 の一部或いは撮影光学系 3 中のレンズの一部を揺動変位させることにより撮像手段 4 における結像画像上の振れを補正する振れ補正手段 7 が設けられている。この振れ補正手段 7 に関しては、振れ補正手段 7 による補正動作において補正対象の補正量に応じた揺動状態を監視するための位置検出手段 8 が接続されている。

【 0 0 4 3 】

このような基本的な構成に加えて、これらの各手段 4, 5, 6, 7, 8 には CPU 等によるマイクロコンピュータ構成の中央演算手段 9 が接続されている。この中央演算手段 9 は各手段 4, 5, 6, 8 の情報を基に予測演算処理を行う予測演算手段としての演算部 10 と、その演算結果を RAM 等のワークエリアに一時記憶する記憶手段 11 とを含む。また、振れ補正手段 7 とこの中央演算手段 9 との間には制御手段としての補正手段駆動制御手段 12 が接続されている。演算部 10 では、振れ検出手段 5 からの少なくとも 1 つ以上の振れ検出情報に基づく所定の演算式から予測振れ情報を演算し、撮影指示信号を中央演算手段 9 が受信した際に、演算した予測振れ情報を基に振れ補正手段 7 の補正動作開始位置を算出決定する。補正手段駆動制御手段 12 では振れ補正手段 7 を演算部 10 により算出決定されたこの補正開始位置へ駆動制御した後、振れ検出手段 5 から得られる振れ検出情報と撮影光学系 3 の焦点距離情報等から算出される振れ補正量に応じて振れ補正手段 7 を駆動制御する。

【 0 0 4 4 】

これにより、基本的には、振れ検出手段 5 により検出される振れ検出情報に基づき演算部 10 により予測振れ情報を算出してその予測振れを打ち消すような振れ補正手段 7 の補正動作開始位置を決定し、補正手段駆動制御手段 12 によりこの補正動作開始位置から振れ補正手段 7 を駆動制御させることで、実際の手振れ等に対する振れ補正手段 7 の可動範囲を有効に利用できることとなる。よって、補正効果が高く、手振れ等による撮影の失敗を激減させることができる。

【 0 0 4 5 】

図 3 に対応する、より実際のな構成例を図 4 に基づいて説明する。まず、振れ

補正手段 7 は、撮影光学系 3 中に含まれるレンズの一部を補正レンズ 2 1 とし、この補正レンズ 2 1 が固定されたレンズ筐体 2 2 をレンズホルダ 2 3 に対して弾性体 2 4 y, 2 4 p, 2 5 y, 2 5 p を介して撮影光学系 3 の光軸に直交するヨー方向及びピッチ方向に可動自在に設け、レンズ筐体 2 2 の 2 箇所に巻回したコイル 2 6 y, 2 6 p とそのコイル 2 6 y, 2 6 p の両側に配設させた磁石 2 7 y, 2 7 p とによる電磁誘導を利用した駆動部を形成し、補正手段 7 y, 7 p によりコイル 2 6 y, 2 6 p への通電を制御することにより、補正レンズ 2 1 をヨー方向及びピッチ方向に所定量変位駆動させ得る構造とされている。

【 0 0 4 6 】

また、位置検出手段 8 はレンズ筐体 2 2 に固定されてスリット状に光を放射する 2 個の光源 2 8 y, 2 8 p と、この光源 2 8 y, 2 8 p から放射されるスリット光がほぼセンサライン方向に垂直となるように配設させた 1 次元ラインセンサによる位置検出センサ 2 9 y, 2 9 p と、これらの位置検出センサ 2 9 y, 2 9 p の検出出力を取り出す位置検出回路 3 0 とにより構成されている。ここに、位置検出センサ 2 9 y, 2 9 p は読取る座標がヨー方向とピッチ方向とで直交するように配設されている。これにより、補正レンズ 2 1 のヨー方向及びピッチ方向の位置を常に検出し得る構成とされている。

【 0 0 4 7 】

また、振れ検出手段 5 は、ヨー方向、ピッチ方向で各々設けられてジャイロや加速度センサにより所定の軸回りの角速度や角加速度に基づき検出を行う物理量センサ 3 1 y, 3 1 p と、各々の物理量センサ 3 1 y, 3 1 p の検出出力を増幅する増幅器 3 2 y, 3 2 p と、増幅後に不要な信号成分を除去するためのフィルタ処理を施す B P F (低域通過フィルタ) 回路 3 3 y, 3 3 p とにより構成されている。

【 0 0 4 8 】

このような構成において、本実施の形態の場合の撮影手順は、中央演算手段 9 による制御の下、図 5 に示すような概略フローチャートに従い行われる。まず、基本的に振れ検出手段 5 では随時カメラ 1 の振れ状態を検出しており、記憶手段 6 によってメモリへの書込み (更新記憶) を行っている (ステップ S 1)。従っ

て、メモリでは最新の所定の時間分の振れ検出情報を保持していることとなる。

【0049】

一方、カメラ1としては、常に撮影者によるリリースボタン等の撮影開始指示手段の操作による撮影指示信号が発生しているか否かをチェックする（S2）。撮影指示信号が検知されると（S2のY）、振れ検出手段5により検出される振れ検出情報を記憶しているメモリのデータ量を確認する（S3）。このチェックにおいて、振れ量の予測に必要な所定量のデータが記憶されていることを確認されると（S3のY）、メモリに記憶されているこれらの振れ検出情報をメモリから演算部10に取り込み、例えば、最小自乗法や高次の回帰線算出などにより振れデータを近似し、最新データ時点でのヨー方向及びピッチ方向の角度変位を近似曲線の微分係数を算出し、この係数を用いてヨー方向及びピッチ方向の予想振れ角度変位（予測振れ情報）を推定する（S4）。この予測振れ角度変位と撮影レンズ2の焦点距離情報等から結像面上での予測振れベクトルを算出する（S5）。このステップS5の処理により振れ量と振れ方向とが予測され、振れ補正手段7における補正レンズ21の補正動作開始位置が決定される。

【0050】

そして、図6に示すように、撮影光軸と撮影面40との交点41に対し、予測ベクトル42と点对称な位置（補正ベクトル43の位置）に撮影面40の中心44がくるように、補正手段駆動制御手段12によって振れ補正手段7の補正レンズ21を移動させる（S6）。そして、位置検出手段8の検出出力と予測振れベクトルとの比較により補正レンズ21の補正動作開始位置への移動が検知されたら（S7のY）、中央演算手段9により露光が指示され、補正動作開始位置（中心44）を可動中心に振れ検出手段5からの振れ検出情報と撮影レンズ2の焦点距離情報等とを基にヨー方向及びピッチ方向の駆動手段であるコイル26y、26pへの通電を補正手段駆動制御手段12により制御することで、ヨー方向及びピッチ方向の各軸の振れ補正手段7y、7pが駆動され、補正レンズ21の振れ補正を行う（S8）。

【0051】

本発明の第二の形態を図7及び図8に基づいて説明する。本実施の形態は、撮

像手段としてCCD等の2次元固体撮像素子51を用いたデジタルスチルカメラ50等の撮影装置への適用例を示す。本実施の形態では、撮影レンズ52等の撮影光学系53の一部ではなく、2次元固体撮像素子51を搭載した基板54を圧電素子及びテコの原理などを応用した機械的な変位拡大機構からなる補正手段55y, 55pにより直接ヨー方向又はピッチ方向に揺動して振れ補正を行う。56y, 56pは弾性体24y, 24pに相当する弾性体である。補正手段55y, 55pは補正手段駆動制御手段12に相当する制御手段としての光電変換手段駆動制御回路57により駆動制御される。この光電変換手段駆動制御回路57は撮影光学系53に対する撮影光学系駆動制御回路58とともに中央演算手段9に相当するCPU59により制御される。従って、このCPU59中には演算部10に相当する機能が含まれている。振れ検出手段5及び記憶手段6に関しては図3及び図4の場合と同様である。ただし、図7に示すように、振れ検出手段5中にはフィルタ処理としてHPF（高域通過フィルタ）60y, 60p、演算回路61y, 61p及び振れ情報演算回路62が含まれている。

【0052】

本実施の形態による場合も、基本的には、第一の実施の形態の場合と同様であるが、駆動機構55y, 55pに対する印加電圧と2次元固体撮像素子51の変位量との線形性を利用すると、印加電圧から2次元固体撮像素子51の変位量を推定できるため、振れ補正手段7（補正手段55y, 55p）の位置検出のためのエンコーダを省略することができる。

【0053】

また、撮影手順も図8の概略フローチャートに示すように、撮影指示信号の有無とは無関係に、振れ検出手段5からの振れ検出情報が記憶手段によりメモリに所定量記憶された段階で（S11, S12のY）、そのデータを取り込んで（S13）、随時、ステップS5の場合と同様に、演算部10により予測振れベクトルを演算し（S14）、記憶手段によりメモリに随時最新結果を上書きしていき（S15）、撮影指示信号が発生し次第（S2のY）、予測振れベクトル情報を参照することにより（S16のY）、素早く振れ補正手段7を駆動させる（S6）ことが可能となる。

【 0 0 5 4 】

本発明の第三の実施の形態を図 9 に基づいて説明する。本実施の形態は、演算部 1 0 による振れ予測情報の演算処理に関する。本実施の形態では、振れ予測の演算に際して振れ検出手段 5 により検出された振れ検出情報をそのまま使うのではなく、記憶手段 6 によってメモリに記憶された振れ検出情報のうち、図 9 に示すように所定の時間間隔（例えば、A/D 変換のサンプリング時間間隔よりも長い時間間隔）分の振れ検出情報の一部の振れ検出情報（7 1 a ~ 7 1 f）から、1 次の回帰線 7 2 を算出し、そのヨー及びピッチ各々の傾きを予想振れ角度変位とするようにしたものである。

【 0 0 5 5 】

これによれば、図 1 に示したような手振れなどによる特定方向へ振れ成分が偏るような場合に、振れ補正手段 7 の可動範囲を効率よく使用して振れ補正を行うための有効な補正動作開始位置の算出が可能になる。

【 0 0 5 6 】

本発明の第四の実施の形態を図 1 0 に基づいて説明する。本実施の形態では、算出・決定された前記補正動作開始位置に振れ補正手段 7 の中心 4 4 を補正手段駆動制御手段 1 2 により駆動制御する際に、補正動作開始位置を点として扱わず或る範囲を有する領域 7 3 情報として付与するようにしたものである。

【 0 0 5 7 】

即ち、補正動作開始位置が算出されて振れ補正手段 7 が駆動制御される際に、算出された補正動作開始位置から、例えば、所定の半径を有する領域 7 3 内を補正開始位置領域とし、振れ補正手段 7 の撮影面 4 0 の中心 4 4 がこの領域 7 3 内に達したことを検知した時点から実際の撮影及び振れ補正を行わせることにより、撮影開始時間の短縮が可能になる。

【 0 0 5 8 】

本発明の第五の実施の形態を図 1 1 及び図 1 2 に基づいて説明する。本実施の形態では、例えば、図 1 1 中に破線で示すように振れ補正手段 7 が移動可能な範囲 7 4 を複数領域、ここでは、 $5 \times 5 = 25$ の領域に分割して各々を補正動作開始位置の領域 7 5 として定めて、予想振れ角度変位（予測振れ情報）及び焦点距

離情報とこれらの補正動作開始位置の領域 7 5 とを個別に対応付けてその対応表を予め予測情報動作開始位置対応記憶部（対応関係記憶手段） 7 6 によりメモリに記憶しておく。そして、撮影の際には演算部 1 0 により演算予測される予想振れ角度変位と撮影レンズの焦点距離情報とからメモリ中の対応表を参照して振れ補正手段 7 の補正動作開始位置の領域 7 5 a を決定する。後の処理は前述の実施の形態の場合と同様である。

【 0 0 5 9 】

本実施の形態によれば、予測振れベクトル算出のための演算過程を省略することができ、タイムラグの少ない撮影が可能となる。

【 0 0 6 0 】

本発明の第六の実施の形態を図 1 3 に基づいて説明する。本実施の形態では、振れ補正手段 7 の可動範囲が補正範囲記憶部 7 7 により予めメモリに記憶されている。そして、演算部 1 0 は検出手段としての機能を有し、振れ補正手段 7 の補正制御中に振れ検出手段 5 により検出される振れ検出情報と焦点距離情報等により規定される振れ量と補正範囲記憶部 7 7 によりメモリに予め記憶されている可動範囲とを比較し、可動範囲を越えるか否かを随時検出する。この検出動作により可動範囲を越える振れ量が検出された場合には、撮影者に対して報知手段として機能する表示手段 7 8 によって警告がなされる。

【 0 0 6 1 】

例えば、ファインダを有するカメラ 1 の場合には L E D による点灯表示によりその旨の警告を発したり、デジタルスチルカメラやビデオカメラ等のように液晶モニタや液晶ファインダを有する場合にはその液晶画面に文字情報などを警告表させる。このような警告表示を用いて、撮影者に対して、手振れ補正が不完全に動作したことの警告やそのための取り直しを促すメッセージ表示をさせることにより、撮影者の意図する画像情報の収集を助けることができる。また、可動範囲の逸脱を検知して撮影動作の中止を促すメッセージの表示やデジタルスチルカメラのように消去可能な記録媒体への撮影画像情報の取り込みを中止若しくは中止するかのを問合せを撮影者に提示することによりバッテリーやメモリ記憶容量の浪費を防止することも可能になる。

【 0 0 6 2 】

本発明の第七の実施の形態を図 1 4 ないし図 1 6 に基づいて説明する。本実施の形態は、基本的には第一の実施の形態に準ずるものであり、撮影指示信号が撮影準備操作信号及び撮影開始操作信号であることを明らかにしたものである。撮影準備操作信号は、例えば、シャッターボタンの半押しスイッチのオンを検出する撮影準備操作手段 8 1 により中央演算手段 9 に入力され、撮影開始操作信号は、例えば、シャッターボタンの更なる押込みによるスイッチのオンを検出する撮影開始操作手段 8 2 により中央演算手段 9 に入力されるものである。

【 0 0 6 3 】

なお、図 3 に対応する図 1 4 ではより実際の構成を含めて示しており、撮影光学系 3 は、複数枚のレンズ 8 3 ～ 8 7、シャッター 8 8 により構成されており、撮影光学系駆動制御手段 8 9 により制御される。このうち、特に、レンズ 8 5 （レンズ 2 1 に相当する）が結像画像の振れを補正するための補正レンズとされており、補正手段駆動制御手段 1 2 による制御の下、振れ補正手段 7 によりこのレンズ 8 5 を揺動させることにより撮像手段 4 上の結像画像の振れを補正するように構成されている。

【 0 0 6 4 】

また、カメラ 1 中には表示手段 9 0 が設けられている。

【 0 0 6 5 】

これにより、基本的には、振れ検出手段 5 からの少なくとも一つ以上の振れ検出情報から予測振れ情報を演算し、撮影準備操作が行われたことを示す信号、例えば、シャッターボタンの半押しスイッチのオンを中央演算手段 9 が受信した際に、演算結果を一時記憶しておく記憶手段 1 1 からの予測振れ情報を基に振れ補正手段 7 の動作開始位置を算出し、補正手段駆動制御手段 1 2 により振れ補正手段 7 を補正開始位置へ駆動した後、撮影開始操作が行われたことを示す信号、例えば、シャッターボタンの更なる押し込みによるスイッチのオンを検知して振れ検出手段 5 からの振れ検出情報と撮影光学系 3 の焦点距離情報等から算出される振れ補正量に応じて振れ補正手段 7 を駆動制御するとともに撮影動作（シャッター動作や露光動作等）を行い画像を記録する。

【 0 0 6 6 】

図 1 4 に対応する、さらに実際的な構成例を図 1 5 に示す。基本的には、図 4 に示した場合と同様であり、前述の如く、中央演算手段 9 に対して指示信号に代えて、撮影準備操作手段 8 1 からの撮影準備操作信号と撮影開始操作手段 8 2 からの撮影開始操作信号とが入力されるように構成されている。

【 0 0 6 7 】

このような構成において、本実施の形態の場合の撮影手順は、中央演算手段 9 による制御の下、図 1 6 に示すような概略フローチャートに従い行われる。基本的には、図 5 に示したフローチャートに準ずる。まず、基本的に振れ検出手段 5 では随時カメラ 1 の振れ状態を検出しており、記憶手段 6 によってメモリへの書込み（更新記憶）を行っている（ステップ S 1）。従って、メモリでは最新の所定の時間分の振れ検出情報を保持していることとなる。

【 0 0 6 8 】

一方、カメラ 1 としては、撮影者によるリリースボタン半押し等の撮影準備操作により撮影準備開始のための指示信号が発生しているか否かをチェックする（S 2 1）。撮影準備操作信号が検知されると（S 2 1 の Y）、振れ検出手段 5 により検出される振れ検出情報を記憶手段 6 により記憶しているメモリ（メモリではデータの古いものから随時更新されている）のデータ量を確認する（S 3）。このチェックにおいて、振れ量の予測に必要な所定量のデータが記憶されていることが確認されると（S 3 の Y）、メモリに記憶されているこれらの振れ検出情報をメモリから演算部 1 0 に取り込み、例えば、最小自乗法や高次の回帰線算出などにより振れデータを近似し、最新データ時点でのヨー方向及びピッチ方向の予測振れ角度変位を近似曲線の微分係数として算出し、この係数を用いてヨー方向及びピッチ方向の予測振れ角度変位（予測振れ情報）を推定する（S 4）。この予想振れ角度変位と撮影レンズ 2 の焦点距離情報等から結像面上での予測振れベクトルを算出する（S 5）。このステップ S 5 の処理により振れ量と振れ方向とが予測され、振れ補正手段 7 における補正レンズ 2 1 の補正動作開始位置が決定される。

【 0 0 6 9 】

そして、前述の図 6 で示した場合と同様に、撮影光軸と撮影面 4 0 との交点 4 1 に対し、予測ベクトル 4 2 と点対称な位置（補正ベクトル 4 3 の位置）に撮影面 4 0 の中心 4 4 がくるように、補正手段駆動制御手段 1 2 によって振れ補正手段 7 の補正レンズ 2 1 を移動させる（S 6）。そして、位置検出手段 8 の検出出力と予測振れベクトルとの比較により補正レンズ 2 1 の補正動作開始位置への移動が検知されたら（S 7 の Y）、リリースボタンの押し込み等の撮影開始操作が行なわれたか否かをチェックする（S 2 2）。撮影開始操作信号が検知されると（S 2 2 の Y）、露光動作が指示され、補正動作開始位置（中心 4 4）を可動中心に振れ検出手段 5 からの振れ検出情報と撮影レンズ 2 の焦点距離情報等とを基にヨー方向及びピッチ方向の駆動手段であるコイル 2 6 y, 2 6 p への通電を補正手段駆動制御手段 1 2 により制御することで、ヨー方向及びピッチ方向の各軸の振れ補正手段 7 y, 7 p が駆動され、補正レンズ 2 1 の振れ補正を行う（S 8）。その後、撮影後の処理動作を行って（S 2 3）、再び、撮影準備操作の有無のチェックに待機する（S 2 1）。

【 0 0 7 0 】

本発明の第八の実施の形態を図 1 7 及び図 1 8 に基づいて説明する。本実施の形態は、基本的にはデジタルスチルカメラ 5 0 等への適用例を示す第二の実施の形態に準ずるものであり、撮影指示信号が撮影準備操作信号及び撮影開始操作信号であることを明らかにしたものである。

【 0 0 7 1 】

本実施の形態の場合の撮影手順は、中央演算手段 9 による制御の下、図 1 8 に示すような概略フローチャートに従い行われる。基本的には、図 5 に示したフローチャートに準ずる。

【 0 0 7 2 】

本実施の形態の場合には、撮影準備操作を検知してから（S 2 1 の Y）、撮影開始操作を検知する（S 2 2 の Y）までの間、一定の時間間隔毎に予測振れ情報から算出される動作開始位置に振れ補正手段 7 を駆動し（S 6）、撮影開始操作を検知した後に（S 2 2）、実際の振れ補正を行う（S 2 3）。

【 0 0 7 3 】

これにより、シャッターボタン操作に伴う撮影状態に応じた、より確実な振れ補正動作を行うことができる。また、本実施の形態では、撮影準備操作を検知した後（S 2 1 の Y）、振れ検出情報に基づく予測振れ情報の算出及び動作開始位置の決定の処理を行うが、撮影開始操作を検知した後は（S 2 2 の Y）、振れ検出情報に基づく予測振れ情報の算出及び動作開始位置の決定の処理（予測演算）を停止させる（S 2 5）ことにより、実際の撮影中の無駄な計算処理をなくすことができ、低消費電力を実現できる。

【0 0 7 4】

なお、第七及び第八の実施の形態のように撮影準備操作信号及び撮影開始操作信号を用いる場合も、図 9 で説明したような振れ予測情報の演算処理方式を利用することができる。また、図 1 0 で説明したような補正動作開始位置を点として扱わず或る範囲を有する領域 7 3 情報として付与する方式についても同様である。

【0 0 7 5】

本発明の第九の実施の形態を図 1 9 に基づいて説明する。本実施の形態は、基本的には図 1 3 に示した第六の実施の形態に準ずるものであり、振れ補正手段 7 の可動範囲（動作能力）が補正範囲記憶部 7 7 により予めメモリに記憶されている。そして、演算部 1 0 は補正量予測手段としての機能を有し、予測振れ量と焦点距離情報、露光時間等の撮影条件とから最大予測振れ補正量を算出し、この最大予測振れ補正量と動作範囲記憶部 8 0 の内容との比較を行い、最大予測振れ補正量が可動範囲を越えるか否かを随時検出する。この検出・比較の結果、振れ補正手段 7 の動作能力以上の補正量が予測される際には、少なくとも、撮影者に表示手段 7 8 を通じて警告を表示するか（例えば、LED 等のランプの点灯モードの切り替えや専用の LED の点灯、モニタを有する場合は文字や記号を表示）、若しくは動作開始位置への振れ補正手段 7 の移動を禁止し撮影開始操作を無効にして撮影を中断させるか、又は、補正動作を停止しての撮影（閃光モードに切り替えての撮影でもよい）に切り替えるかの何れか一つ以上の対処手段が動作する。これにより、不要な撮影の回避や不要な補正動作による電力の消費を抑えることが可能である。

【 0 0 7 6 】

なお、本発明を実現する上で、上記各実施の形態に示した例に限らず、その他種々の変形が可能である。例えば、振れ補正制御に別途専用の演算素子を設けてもよいし、予測振れ情報の算出にデジタルフィルタを用いることも可能である。また、振れ補正手段の駆動方法もリニアモータや回転モータと歯車による回転一直線運動方向変換機構によるものなど種々のものが考えられる。

【 0 0 7 7 】

また、撮影手順も撮影準備操作及び撮影開始操作とは無関係に振れ検出手段 5 からの振れ情報のデータが所定量記憶された段階で、随時予測振れベクトルを演算し、記憶手段によりメモリに随時最新結果を上書きしていくことにより、撮影準備操作が行われた際に、予測情報を参照することにより、素早く振れ補正手段 7 を駆動させることも可能である。さらには、撮影準備操作を検知し撮影開始操作を検知するまでの間、所定の時間間隔毎に予測振れ情報の算出と動作開始位置の決定の処理のみを行い、実際の駆動は撮影開始操作後に行いそのまま撮影動作に移行させることにより、省電力化を図ることも可能である。

【 0 0 7 8 】

【発明の効果】

請求項 1 記載の発明によれば、振れ検出手段により検出される振れ検出情報に基づき予測振れ情報を算出して補正手段の補正動作開始位置を決定しこの補正動作開始位置から補正手段を駆動制御させるようにしたので、実際の手振れ等に対する補正手段の可動範囲を有効に利用できることとなり、よって、補正効果が高く、手振れ等による撮影の失敗を激減させることができる。

【 0 0 7 9 】

請求項 2 記載の発明によれば、基本的には請求項 1 記載の発明の場合と同様な効果が得られるが、特に、記憶手段を備えることで振れ検出手段により検出された所定の時間間隔分の振れ検出情報を撮影条件情報とともに経時的に更新記憶させておくことができ、よって、露光条件等の撮影条件が変化した場合にも効果的に振れ補正を行うことができる。

【 0 0 8 0 】

請求項 3 記載の発明によれば、請求項 1 又は 2 記載の発明を実現する上で、撮影準備操作を検知し補正動作開始位置に補正手段を駆動させた後、撮影開始操作を検知することで振れ補正をするようにしたので、手振れによる撮影の失敗が少ない撮影装置を提供することができる。

【 0 0 8 1 】

請求項 4 記載の発明によれば、請求項 3 記載の発明を実現する上で、撮影準備操作を検知し撮影開始操作を検知するまでの間に補正手段を駆動するようにしたので、より効果的な振れ補正が可能となる。

【 0 0 8 2 】

請求項 5 記載の発明によれば、請求項 3 又は 4 記載の撮影装置において、実際に撮影が開始してしまえば予測振れ情報の算出等の処理を停止させるので、不要な演算処理による消費電力の浪費を抑えることが可能になる。

【 0 0 8 3 】

請求項 6 記載の発明によれば、請求項 1 ないし 5 の何れか一に記載の撮影装置において、制御手段によって補正手段を制御する上で、補正動作開始位置を点として扱わず領域として扱うことにより、補正手段の補正動作開始位置への駆動制御に要する時間を短縮させることができ、結果として、撮影開始時間を短縮させることができ、また、補正動作開始位置を点として扱わず領域情報として扱うことにより、結果として、補正手段の移動量を抑えつつ効果的な補正を行うとともに、予測精度の劣化等による不適切な補正動作開始位置であっても、補正手段の補正動作範囲を逸脱する確率を抑え、手振れによる撮影の失敗を極力少なくすることができる。

【 0 0 8 4 】

請求項 7 記載の発明によれば、請求項 1 又は 6 記載の撮影装置において、予測演算手段により算出された予測振れ情報を用いて対応関係記憶手段により予めメモリに記憶されている予測振れ情報と補正動作開始位置との対応関係を検索して補正手段の補正動作開始位置を決定することで、補正動作開始位置を素早く決定でき、撮影動作の指示から実際に撮影動作に入るまでの時間を短縮させることができ、タイムラグの少ない撮影装置を提供できる。

【 0 0 8 5 】

請求項 8 記載の発明によれば、請求項 1 ないし 7 の何れか一に記載の撮影装置において、予測以上の手振れや不正確な予測により補正手段が補正しきれず手振れした画像を撮影してしまった場合でも、報知手段により警告を発することにより、撮影者に撮影を中止させ、或いは、当該被写体像の取り直しをさせたり、又は、デジタルスチルカメラ等の消去可能な記憶媒体に画像情報を記憶する撮影装置などの場合であれば記録媒体への書き込みを事前に取り消させることが可能となり、撮影者の意図する画像情報の取得が可能な撮影装置を提供できる。

【 0 0 8 6 】

請求項 9 記載の発明によれば、請求項 8 記載の発明と同様であるが、不要な撮影の回避や不要な補正動作による電力の消費を抑えることが可能となる。

【 0 0 8 7 】

請求項 1 0 記載の発明によれば、振れ検出手段により検出される振れ検出情報に基づき予測振れ情報を算出して補正手段の補正動作開始位置を決定しこの補正動作開始位置から補正手段を駆動制御させることで、実際の手振れ等に対する補正手段の可動範囲を有効に利用できることとなり、よって、補正効果が高く、手振れ等による撮影の失敗を激減させることができる。

【 0 0 8 8 】

請求項 1 1 記載の発明によれば、基本的には請求項 1 0 記載の発明の場合と同様な効果が得られるが、特に、振れ検出手段により検出された所定の時間間隔分の振れ検出情報を撮影条件情報とともにメモリに経時的に更新記憶させておくことにより、露光条件等の撮影条件が変化した場合にも効果的に振れ補正を行うことができる。

【 0 0 8 9 】

請求項 1 2 記載の発明によれば、請求項 1 0 又は 1 1 記載の発明を実現する上で、撮影準備操作を検知し補正動作開始位置に補正手段を駆動させた後、撮影開始操作を検知することで振れ補正をするようにしたので、手振れによる撮影の失敗が少ない撮影が可能となる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

本発明の第一の実施の形態を説明するためのカメラの概略斜視図である。

【図 2】

測定データ例を示し、（a）はカメラ軸に対する回転変位例を示すグラフ、（b）はその結像面でのずれに換算した結果を示すグラフである。

【図 3】

本発明の第一の実施の形態の機能的構成例を示すブロック図である。

【図 4】

より実際の構成例を示す制御系を含む斜視図である。

【図 5】

その撮影手順の制御例を示す概略フローチャートである。

【図 6】

補正動作開始位置への駆動制御を示す説明図である。

【図 7】

本発明の第二の実施の形態の構成例を示す制御系を含む斜視図である。

【図 8】

その撮影手順の制御例を示す概略フローチャートである。

【図 9】

本発明の第三の実施の形態のデータ処理例を示すグラフである。

【図 10】

本発明の第四の実施の形態を示す説明図である。

【図 11】

本発明の第五の実施の形態を示す説明図である。

【図 12】

その機能的構成例を示すブロック図である。

【図 13】

本発明の第六の実施の形態の機能的構成例を示すブロック図である。

【図 14】

本発明の第七の実施の形態の機能的及び具体的構成例を併せて示すブロック図

である。

【図 1 5】

より実際の構成例を示す制御系を含む斜視図である。

【図 1 6】

その撮影手順の制御例を示す概略フローチャートである。

【図 1 7】

本発明の第八の実施の形態の構成例を示す制御系を含む斜視図である。

【図 1 8】

その撮影手順の制御例を示す概略フローチャートである。

【図 1 9】

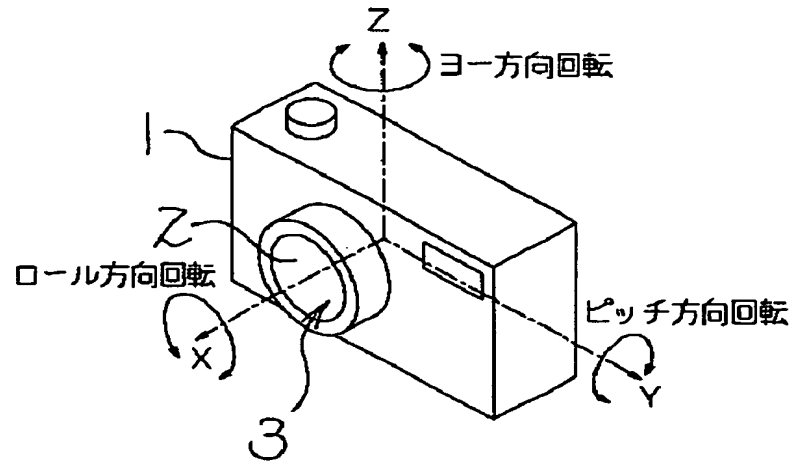
本発明の第九の実施の形態の機能的構成例を示すブロック図である。

【符号の説明】

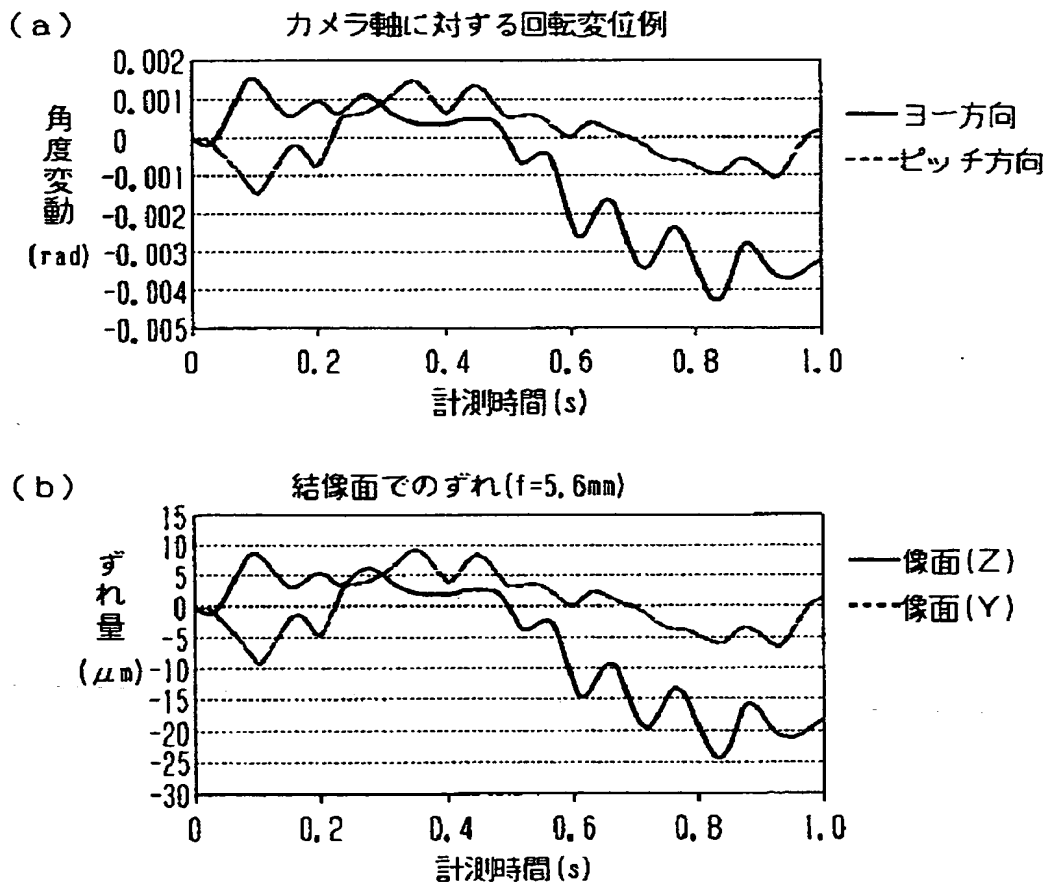
3	撮影光学系
4	撮像手段
5	振れ検出手段
6	記憶手段
7	補正手段
1 0	予測演算手段
1 2	制御手段
4 4	補正動作開始位置
5 1	撮像手段
5 3	撮影光学系
7 3	領域
7 6	対応関係記憶手段
7 8	報知手段
8 1	撮影準備操作手段
8 2	撮影開始操作手段

【書類名】 図面

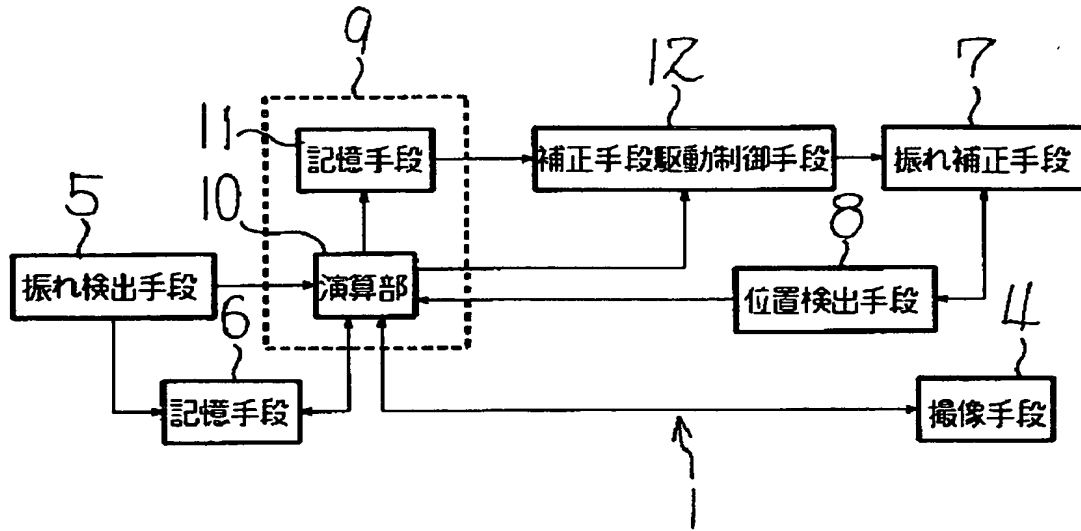
【図 1】



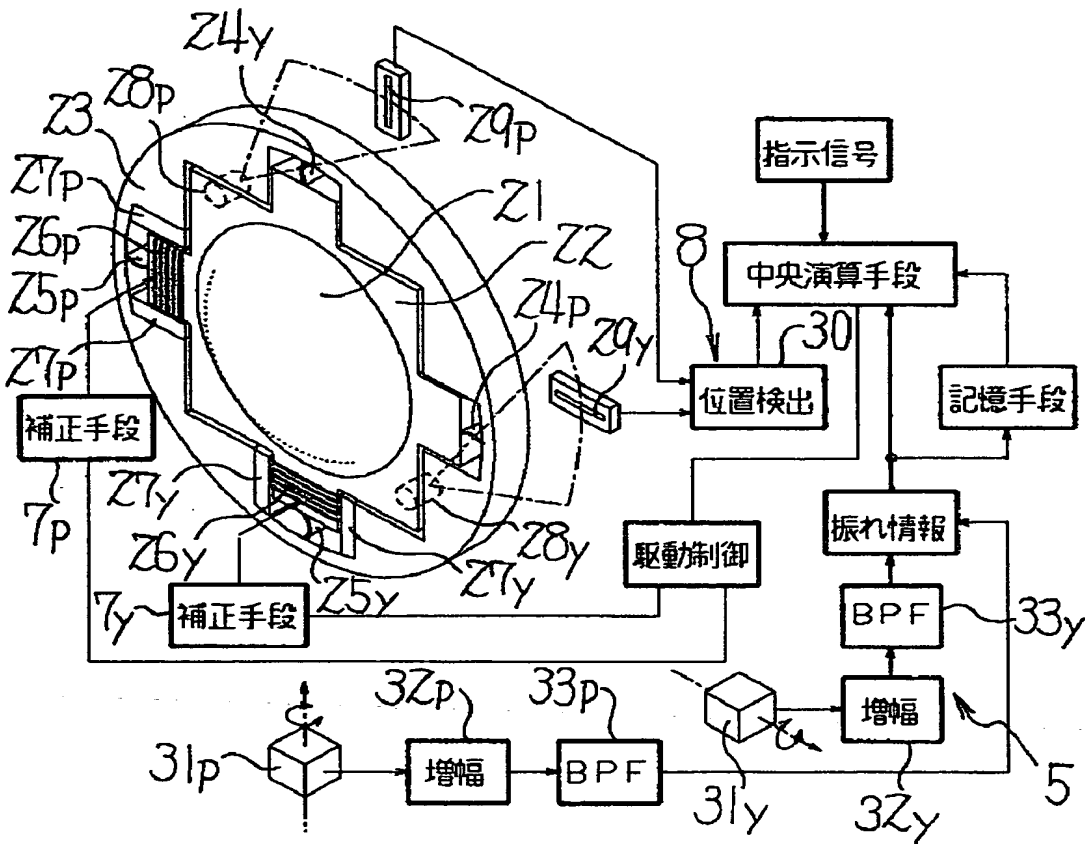
【図 2】



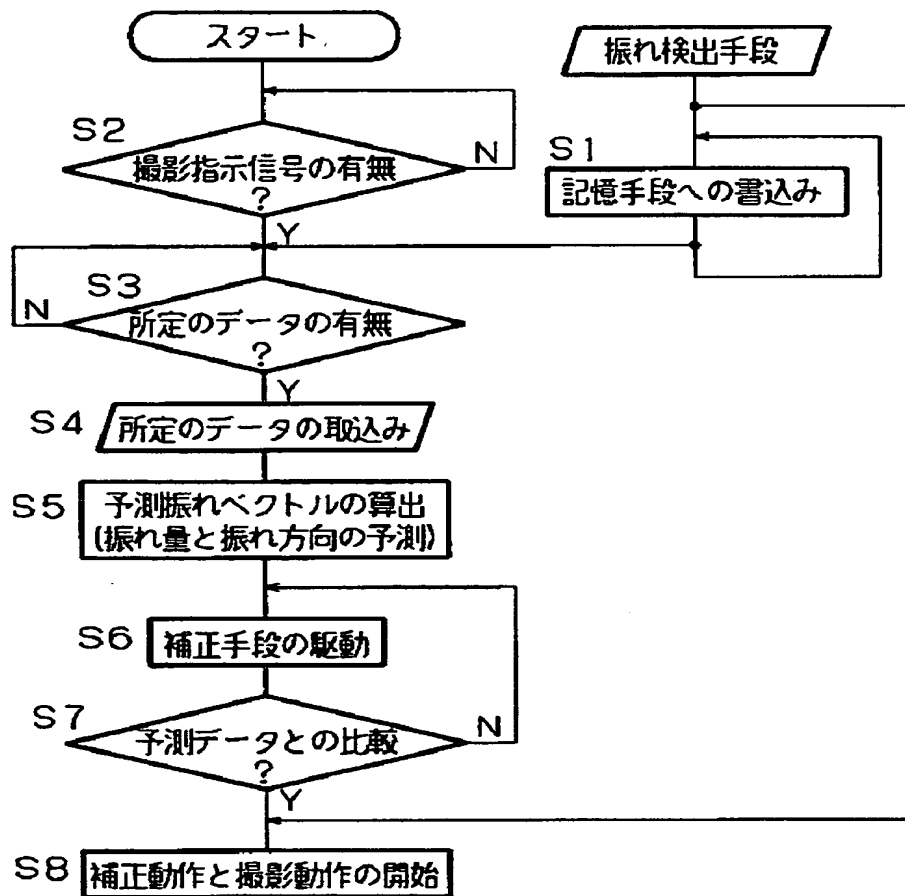
【図 3】



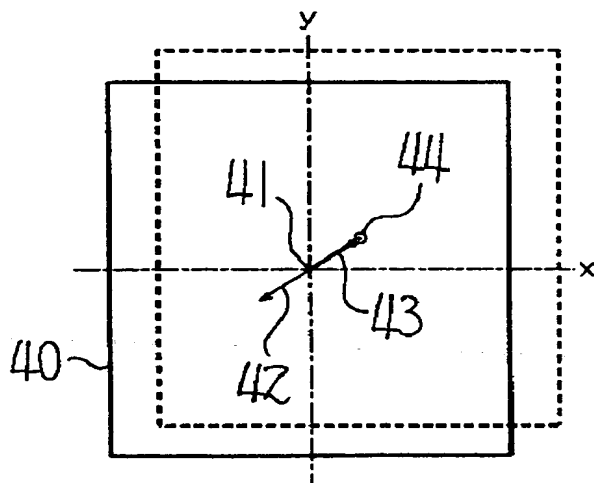
【図 4】



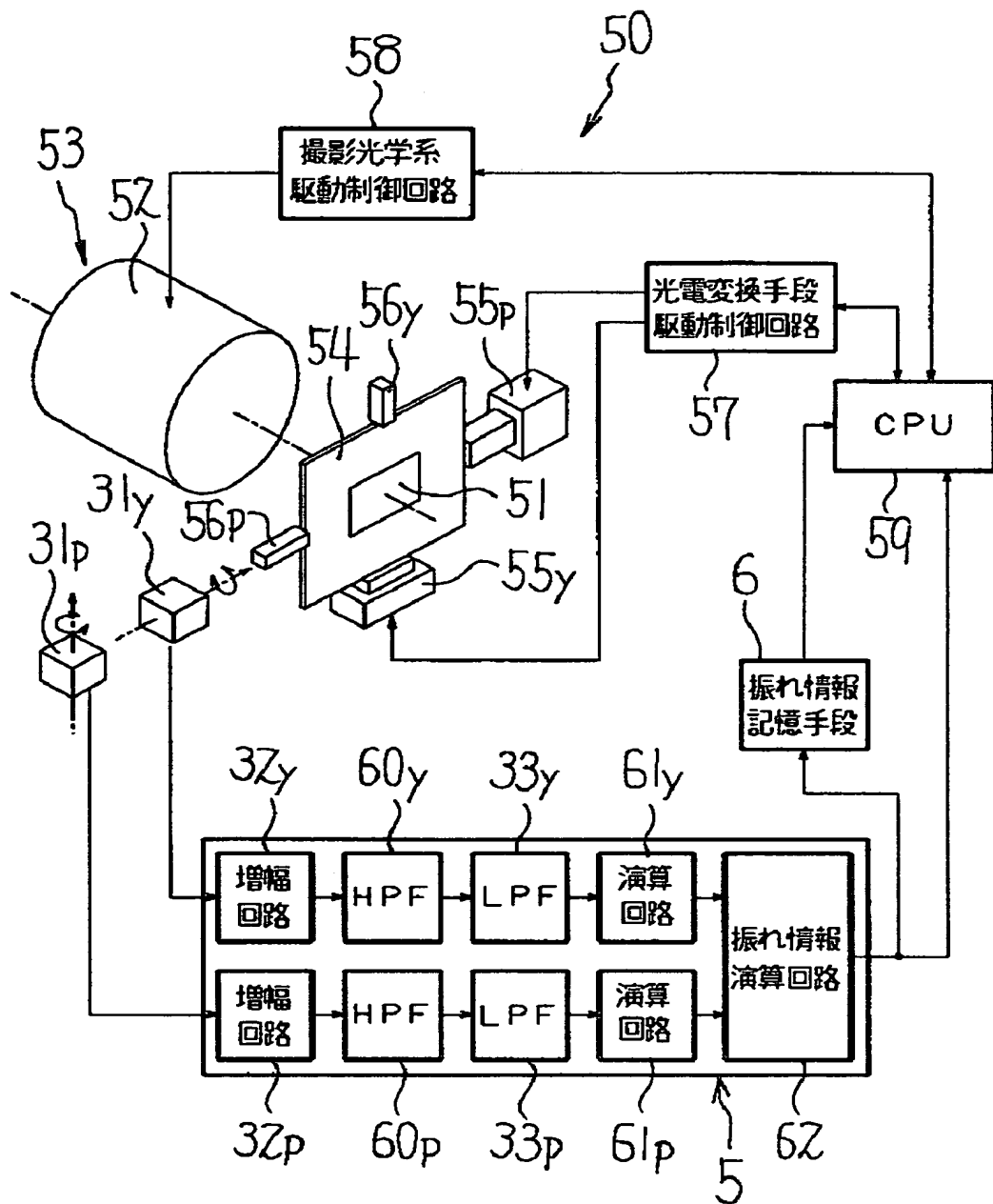
【図 5】



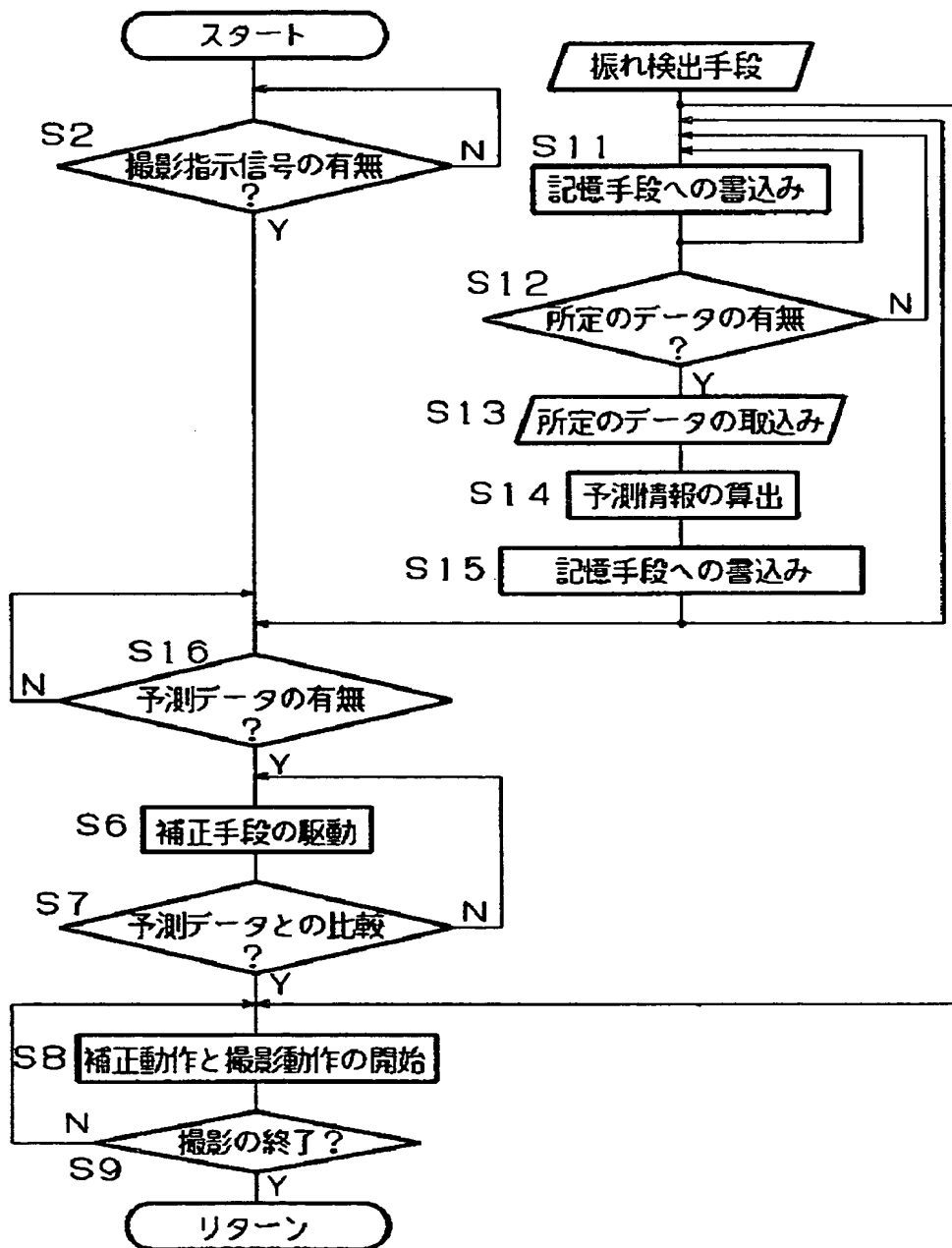
【図 6】



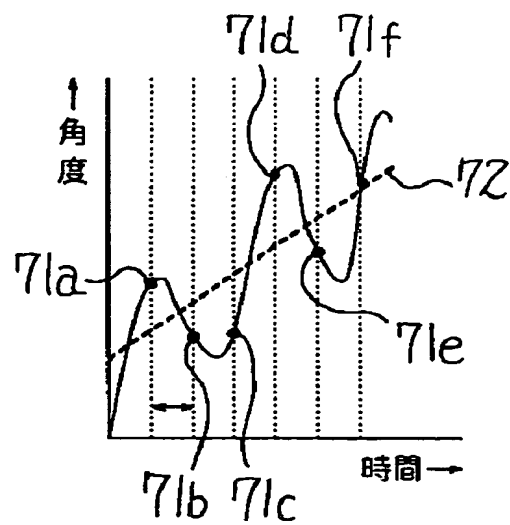
【図7】



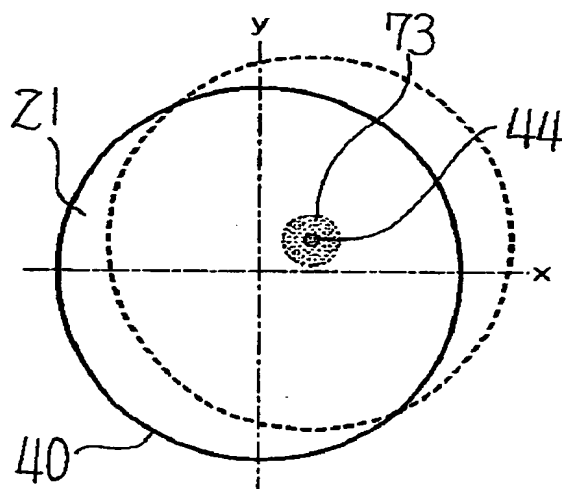
【図8】



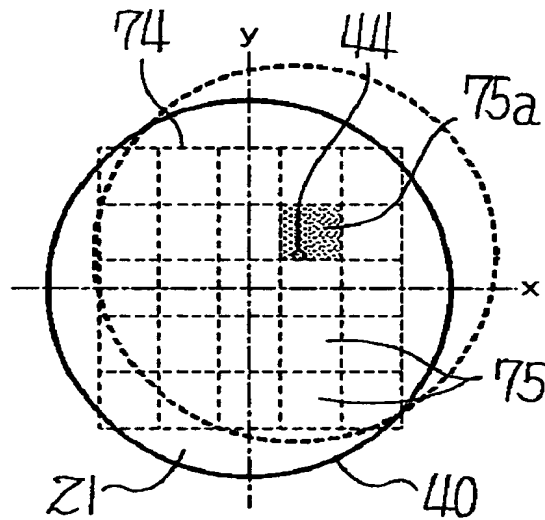
【図9】



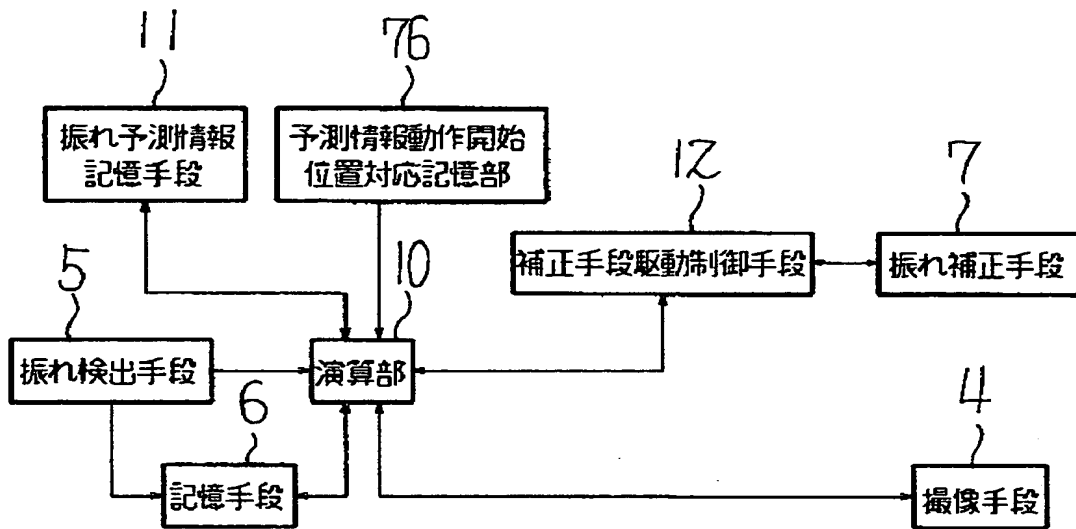
【図10】



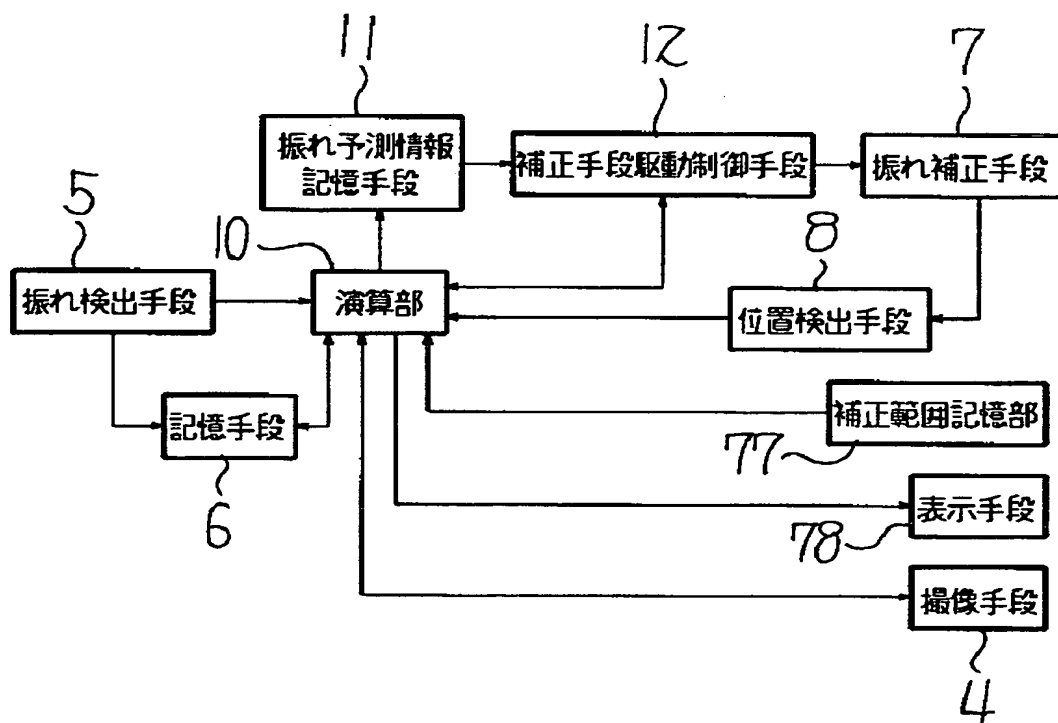
【図11】



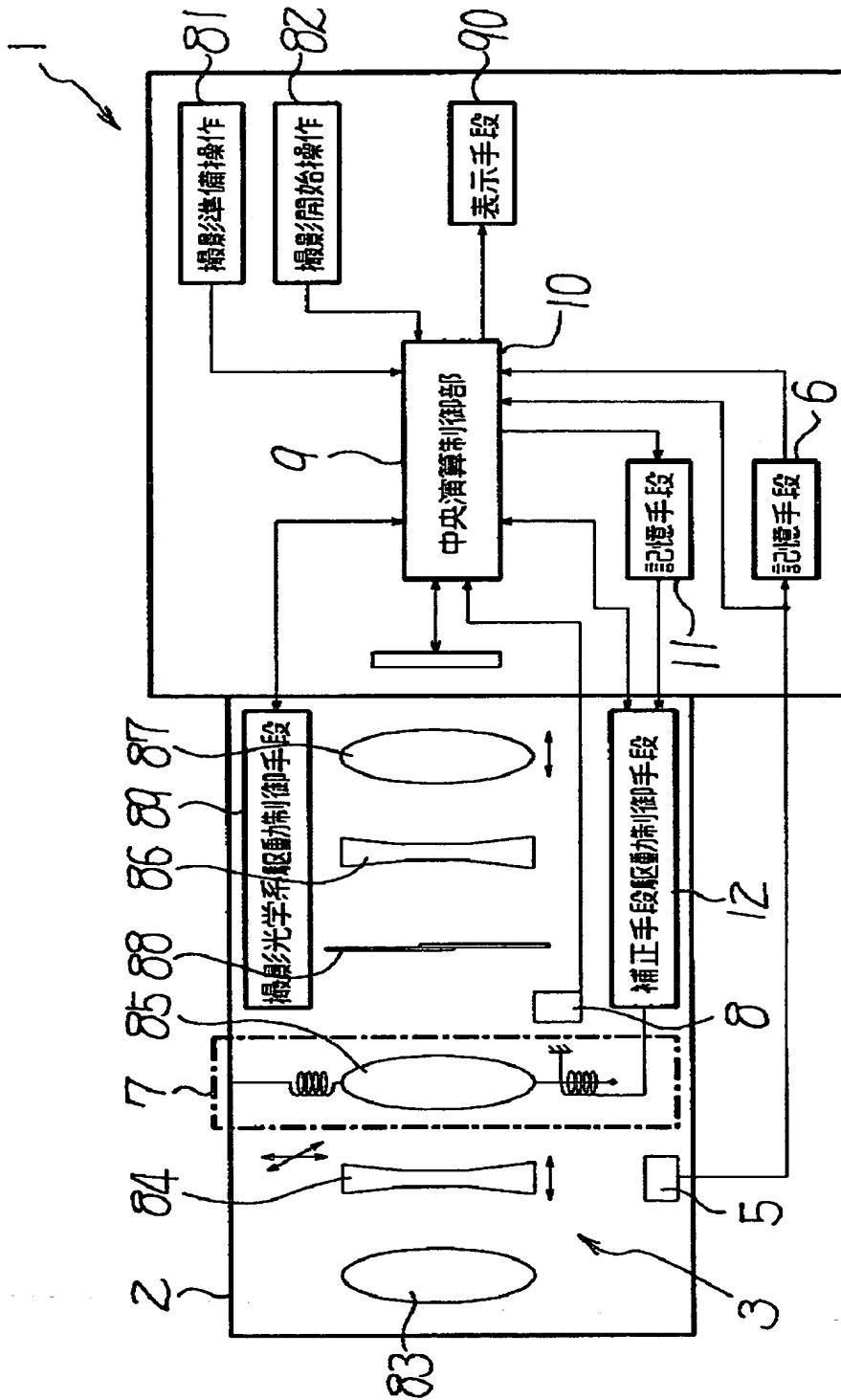
【図12】



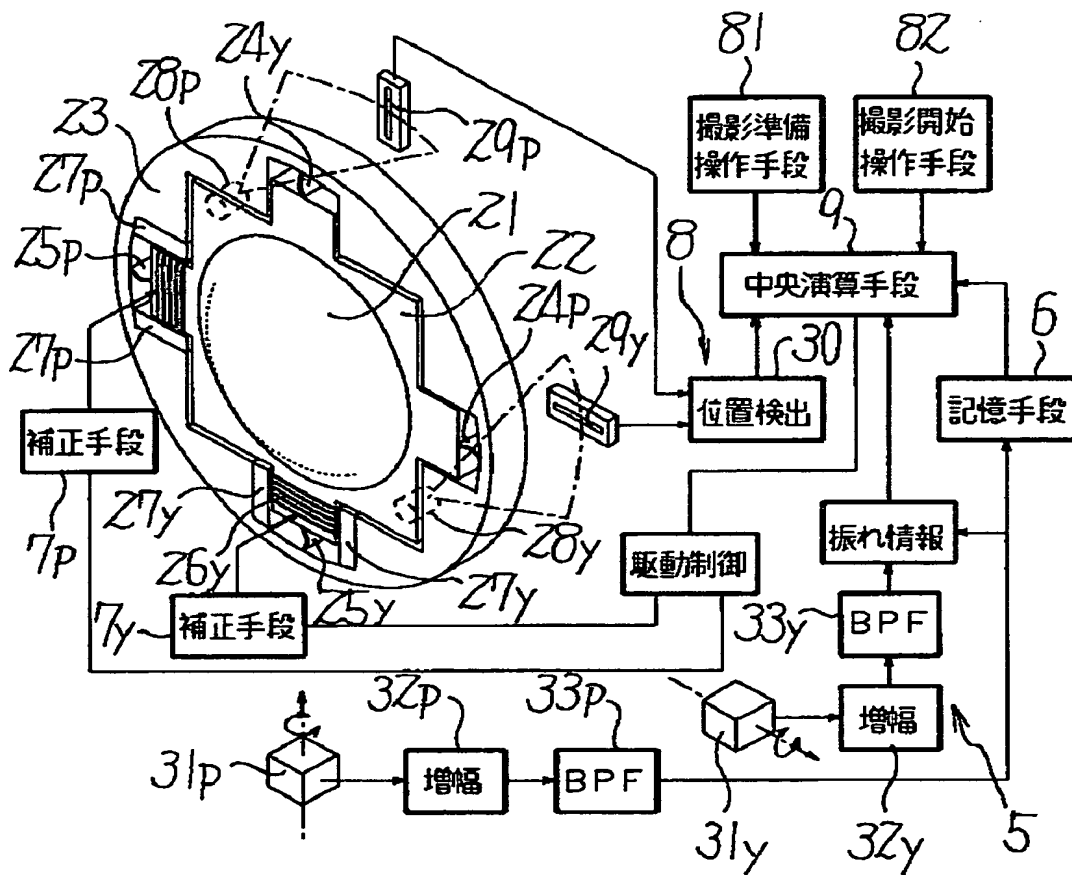
【図13】



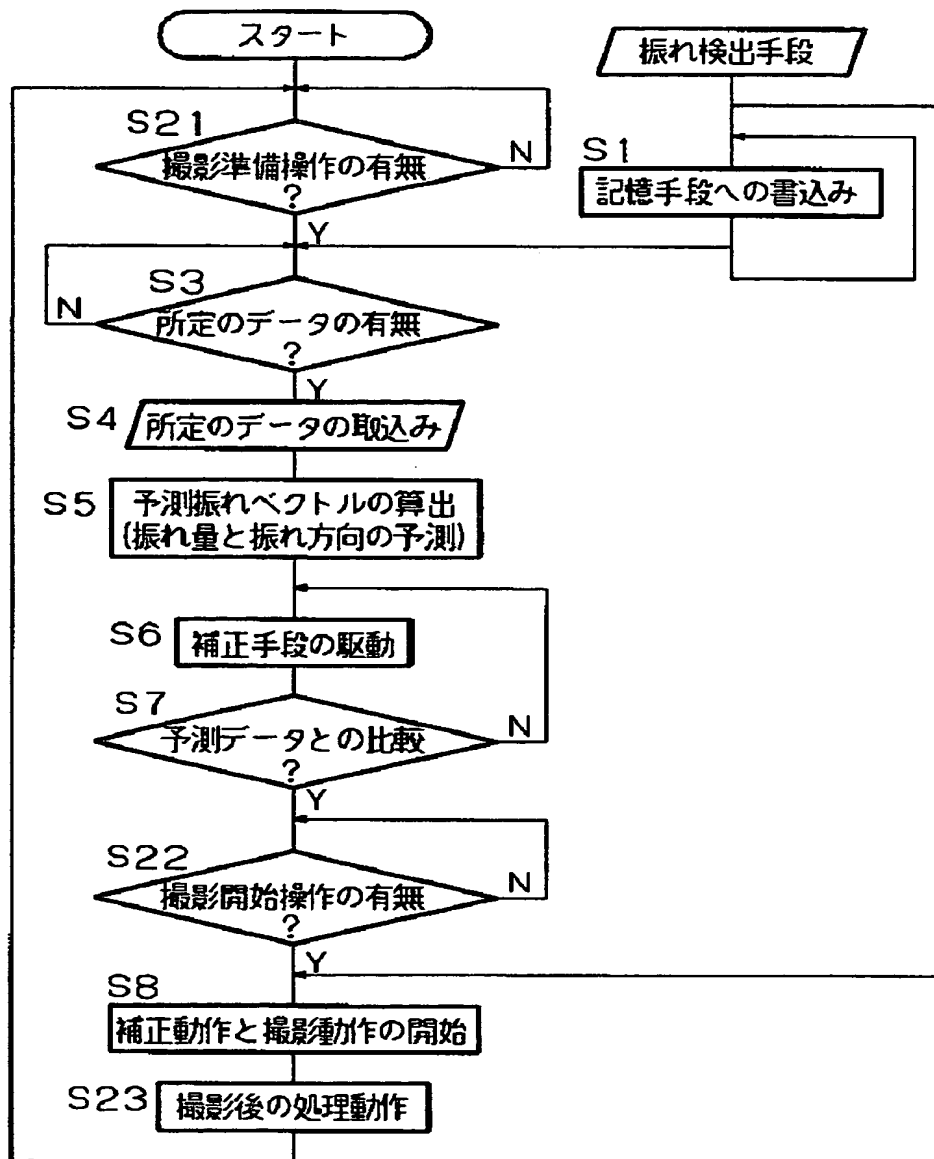
【圖 14】



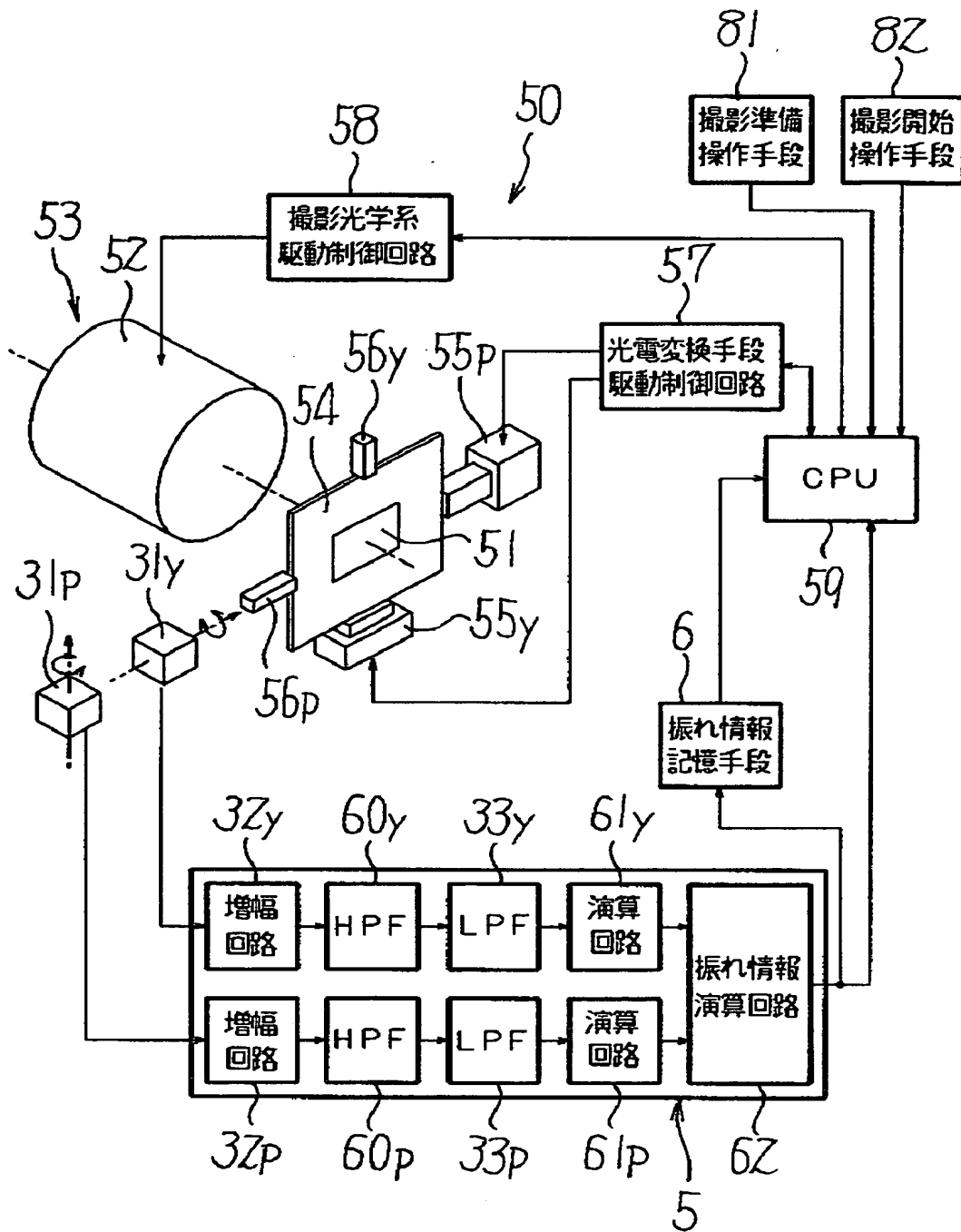
【図15】



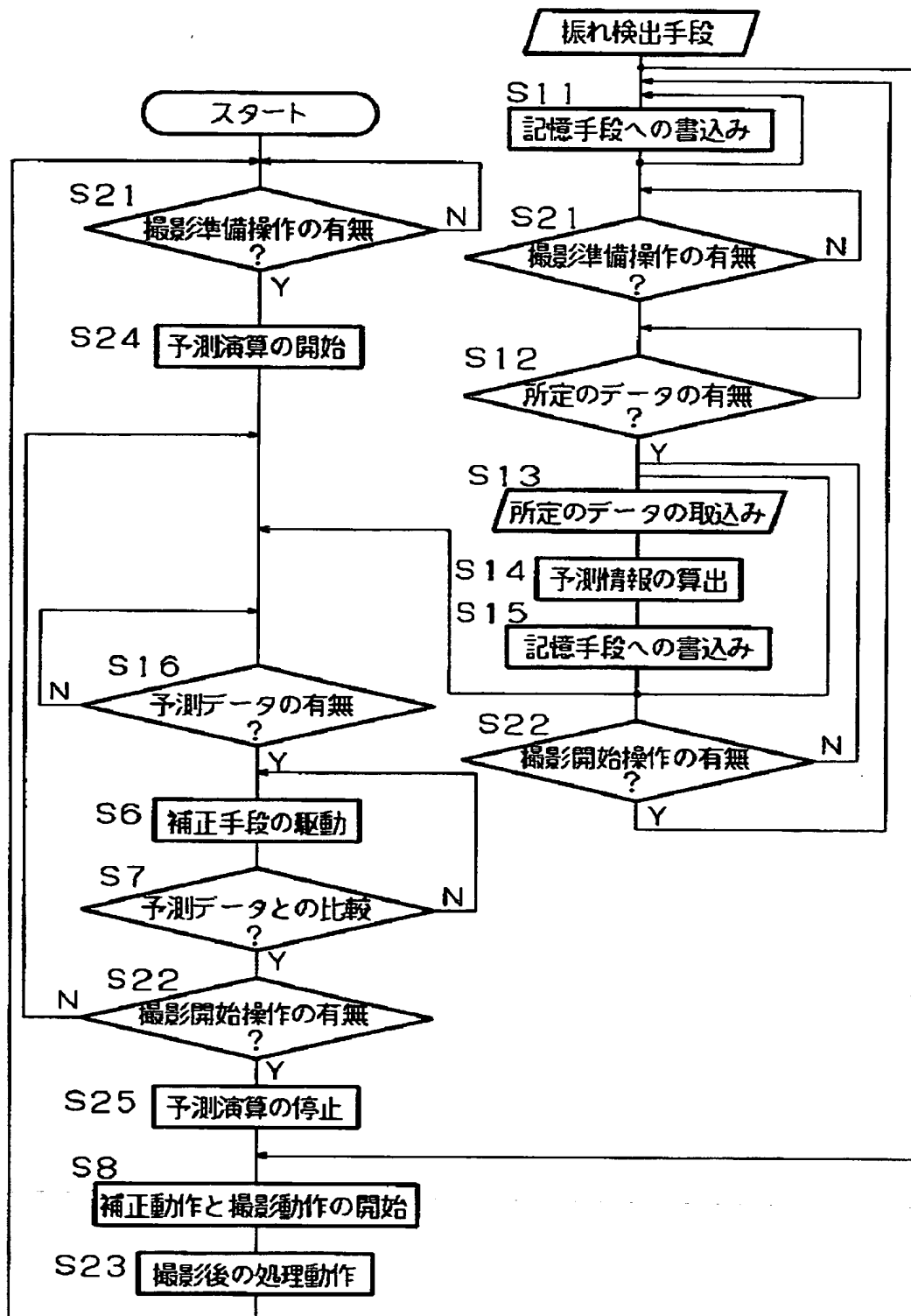
【図 1 6】



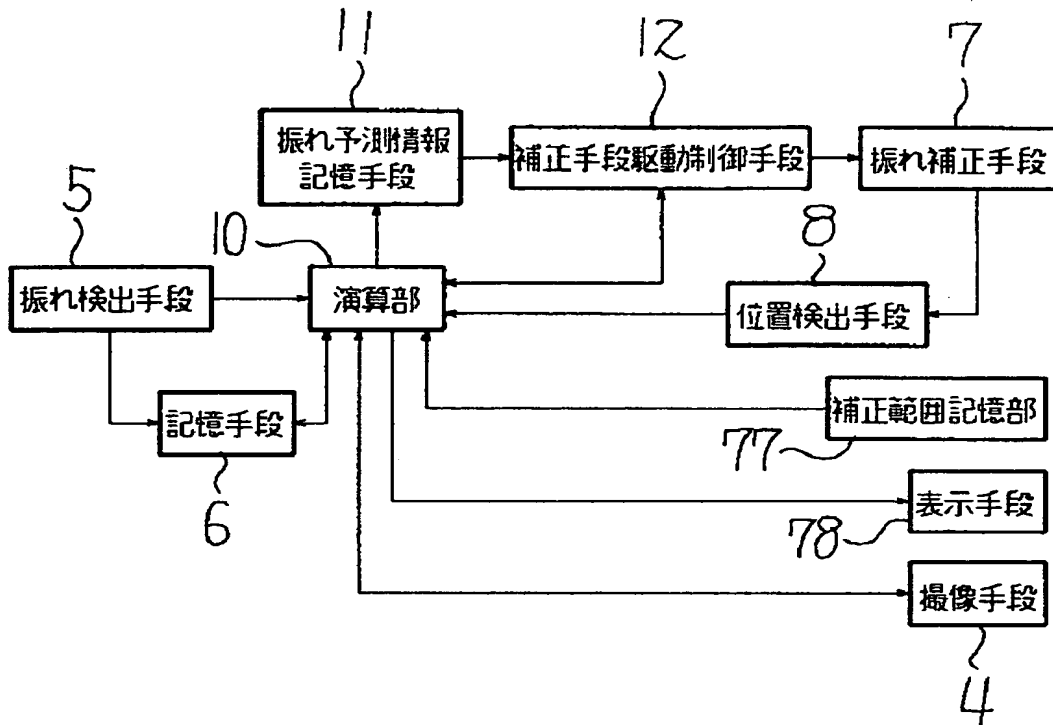
【図 17】



【図 18】



【図19】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 手振れ等に対する補正効果が高く、手振れによる撮影の失敗が少ない撮影装置を提供する。

【解決手段】 振れ検出手段により検出される振れ検出情報に基づき予測振れ情報を算出して補正手段の撮影面 4 0 の補正動作開始位置 4 4 を決定しこの補正動作開始位置 4 4 から補正手段を駆動制御させることで、実際の手振れ等に対する補正手段の可動範囲を有効に利用できるようにする。これにより、補正効果が高く、手振れ等による撮影の失敗が激減する。

【選択図】 図 6

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000006747]

1. 変更年月日	1990年 8月24日
[変更理由]	新規登録
住 所	東京都大田区中馬込1丁目3番6号
氏 名	株式会社リコー